PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

63-200943

(43)Date of publication of application: 19.08.1988

(51)Int.CI.

B23Q 11/00 B23G 1/00

(21)Application number: 62-031694

(71)Applicant : CITIZEN WATCH CO LTD

(22)Date of filing:

14.02.1987

(72)Inventor: SUGIMOTO KENJI

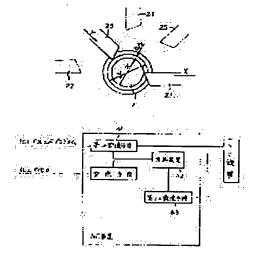
YAMASHITA HIDEICHIRO

KANEKO SHIGETO

(54) SIMULTANEOUS MACHINING METHOD IN NUMERICALLY CONTROLLED LATHE AND DEVICE THEREOF

(57)Abstract:

PURPOSE: To make programming work so easy, by controlling a first tool with the program stored in a first memory means, and a second tool with the operational result added of finishing allowance by an arithmetic unit, respectively at the same time. CONSTITUTION: When a workpiece 1 is machined simultaneously by a finishing cutting tool 21 and a roughing cutting tool 23, a finishing program is inputted into a numerical control system, and a finishing size (diameter) x is added to a first memory device 41, furthermore the finishing size (x) stored in an arithmetic unit 42 and the inputted finishing allowance (a) are added together, finding a roughing size (y), and it is stored in a second memory device 43. With this constitution, the finishing cutting tool 21 is moved in an X direction and positioned so as to become the specified finishing diameter (x) as well as the roughing cutting tool 23 is moved in a Y direction and positioned so as to become the specified



diameter y=x+a, respectively, whereby roughing and finishing of the workpiece 1 are carried out at the same time. Thus, programming becomes easy, while possibility of occurrence of the composition miss is also reducible.

LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

BEST AVAILABLE COPY

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]
[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]
[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2000 Japanese Patent Office

99日本国特許庁(JP)

⑪特許出願公開

¹⁹ 公開特許公報(A)

昭63-200943

@Int_Cl_4

識別記号

厅内整理番号

母公開 昭和63年(1988)8月19日

B 23 Q B 23 G 11/00 1/00

C-7226-3C Z-6634-3C

審査請求 未請求 発明の数 2 (全4頁)

❷発明の名称

数値制御旋盤における同時加工の方法及びそのための装置

の特 頭 昭62-31694

御出 顖 昭62(1987) 2月14日

母発 明 者 杉 本

健 司 埼玉県所沢市大字下富字武野840 シチズン時計株式会社 所沢事業所内

人

②発 明 者 山下 一郎 埼玉県所沢市大字下富字武野840 シチズン時計株式会社

所沢事業所内

母発 明 埼玉県所沢市大字下富字武野840 シチズン時計株式会社

所沢事業所内

他出 顖

シチズン時計株式会社

東京都新宿区西新宿2丁目1番1号

1. 発明の名称

数値制御旋盤における同時加工の方法及びその ための装置

2. 特許請求の範囲

(1) 数値制御旋盤において複数個の切削工具で問 時に荒加工と仕上げ加工とを行うための加工方法 であって、仕上げ加工を行う1本の工具の位置を 制御することによって、同時加工を行う他の工具 は任意に与えられた仕上げ代aだけ切込みの少な い荒加工の位置に自動的に制御され、仕上げ加工 を行う1本の工具の刃先位置のみをプログラムす ることによって、他の工具も収次仕上げ代』だけ 残した荒加工の位置に自動的に制御されることを 特徴とする数値制御旋盤における同時加工の方法。 ② 仕上げ加工を行う第1の工具と、荒加工を行 う第2の工具とを有する数値制御旋盤において、 プログラムされた第1の工具の移動径路を記憶す る第1の記憶手段と、このプログラムされた第1 の工具の移動後路に任意に与えられた仕上げ代』

を加算する演算装置とを有し、第1の記憶手段に 記憶したプログラムで第1の工具を、演算装置に よって仕上げ代コを加算された資算結果によって 第2の工具を同時に制御することを特徴とする数 値制御旋盤における同時加工のための制御装置。

3. 発明の詳細な説明

(産業上の利用分野)

本発明は、数値制御旋盤による加工方法に関し、 特に、複数個の切削工具で荒加工と仕上げ加工を 同時に加工するためのプログラムを容易に作成す ることが出来る同時加工の方法とそのための装置 に関するものである。

〔従来の技術〕

ガイドブッシュを有し、このガイドブッシュの 口元で切削加工することによって重切削を可能と した数値関御旋盤においては、ガイドブッシュの 口元で切削加工するために 1回の加工によって仕 上げ加工を行い、加工時間が短縮できることが特 敬となっている。この形式の数値制御旋盤は重切 剤が可能で加工時間が短縮できるので、最近では 次第に大径の被加工物を加工することが要求されるようになり、場合によっては、1回の加工によって仕上げ加工を行うことが出来ず、同時に2本以上のバイトを使用して切削するようにしなければならないことが多くなってきた。この場合には、勿論、仕上げ加工を行う第1の工具の移動径路と 「加工を行う第2の工具の移動径路とは別々のプログラムとなり、従来は、それぞれのプログラムを個々に入力しなければならなかった。

しかし、このようにそれぞれのプログラムを個々に入力するのにはそれだけの時間がかかり、更に、プログラムの入力ミスもそれに応じて増加することとなる。

本発明は、これらの欠点をなくし、仕上げ加工のプログラムを入力するのみで荒加工も同時に行うことが出来るように改善しようとするものである。

(問題点を解決するための手段)

本発明は、これらの問題点を解決するためのも のであって、数値制御旋盤において複数個の切削

以下、本発明を図面に基づいて説明する。

第1図は本発明の加工方法に適した数値制御旋 盤の1実施例を示す正面図、第2図は同時加工を しているパイトの状態を示す正面図、第3図は円 筒切削を示す側面図、第4図はテーパ切削を示す 側面図、第5図はば面切削を示す側面図、第6図 は数値制御装置に付加する部分のプロック図であ る。

第1図において、1は被加工物であって、図示しない主軸に把持されて回転し、この主軸を支持する主軸台と共に主軸軸方向に移動可能となっている。2は刃物合3を支持するコラムであって、ベッド4に固定されており、主軸中心線上には被加工物1を回転可能に支持するガイドブッシュ'5が設けられている。

刃物台3上には放射状に複数個(図では5個)のパイトホルダ11、12、13、14、15が、それぞれパイト21、22、23、24、25を保持しており、これらパイトホルダ11~15は、それぞれサーボモータ31、32、33、34、

工具で同時に荒加工と仕上げ加工とを行うための 加工方法において、仕上げ加工を行う1本の工具 の位置を制御することによって、同時加工を行う 他の工具は任意に与えられた仕上げ代』だけ切込 みの少ない荒加工の位置に自動的に制御され、仕 上げ加工を行う1本の工具の刃先位置のみをプロ グラムすることによって、他の工具も収次仕上げ 代』だけ残した荒加工の位置に自動的に制御され るようにした数値制御旋盤における同時加工の方 法であり、仕上げ加工を行う第1の工具と、荒加 工を行う第2の工具とを有する数値制御旋盤にお いて、プログラムされた第1の工具の移動径路を 記憶する第1の記憶手段と、このプログラムされ た第1の工具の移動径路に任意に与えられた仕上 げ代aを加算する演算装置とを有し、第1の記憶 手段に記憶したプログラムで第1の工具を、演算 装置によって仕上げ代』を加算された演算結果に よって第2の工具を同時に制御することによって 解決したものである。

(実施例)

3 5 で主軸中心線に向かって進退可能に設けられている。そして、主軸台の主軸軸方向の移動及びサーボモータ31~35によるバイト21~25の進退は、図示しない数値割御装置によって制御、駆動され、この主軸の軸方向の移動とバイト21~25の進退によって数値制御旋撃による所望の切削加工が行われる。

ここで、第2図に示すように、仕上げ加工用のバイト21と荒加工用のバイト23とによって被加工物1を同時に切削するときには、仕上げ加工用のバイト21をX方向に移動して所定の仕上げ加工径xとなるように位置決めし、荒加工用のバイト23をY方向に移動して所定の仕上げ加工径y=x+a(ここで、aは所定の仕上げ代)となるように位置決めして被加工物1を触方向に相対的に移動することによって加工する。

実際には、仕上げ加工用のバイト21と京加工用のバイト24とは、第3図に示すように所定のオフセット量 s を与え、被加工物1に対しては、先に京加工を行ってから仕上げ加工を行うように

バイトの位置をセットする。

従来の方法では、プログラムを作成する際に、 Z 軸方向(被加工物を軸方向)の移動をパラメー タにして、X 軸方向(仕上げ加工用のパイト21 の移動方向) における仕上げ加工用のパイト21 の刃先位置を×に、Y軸方向(荒加工用のパイト 24の移動方向)における荒加工用のパイト24 の刃先位置をすに指定したプログラムを作成する。 この場合、プログラムの作成者は、被加工物1の 素材径々と仕上げ寸法×との差を求めて荒加工と 仕上げ加工とを要することを確認した後、所定の 仕上げ寸法×に対して適正な仕上げ代aを加えて 荒加工の寸法yを計算し、これが素材径はに対し て通正な加工代であることを確認してからプログ ラムに仕上げ寸法×と荒加工の寸法x及び仕上げ 加工に使用するパイト21と荒加工に使用するパ イト23とを記入する。

一方、本発明によれば、素材径 d と仕上げ寸法 x との差を求め、荒加工と仕上げ加工とを要する ことを確認した後、所定の仕上げ寸法 x と適正な

装置42によって加算してその演算結果を第2の記憶手段43に記憶する。そして、この第1と第2の記憶手段41、43に記憶されている工具の移動径路に従って荒加工用と仕上げ加工用のバイト23、21を移動させることによって同時加工が実施される。

第5図は、球面を加工する場合であるが、第3図、第4図の実施例と全く同様であるので詳細な 説明は省略する。

以上の説明では加工方法についてのみ説明したが、この加工方法のための装置としては、以上の説明から明らかなように、数値制御装置に、所定の仕上げ寸法×又は仕上げ加工のための工具の移動を配位する第1の配位手段41と、この所定の仕上げ寸法×又は仕上げ加工のための工具の移動を路と仕上げ代2とによって、荒加工の寸法
ソ又は荒加工のための工具の移動を路を資すする。 演算装置42と、この演算結果を記位する第2の記位手段43とを設けておくことによって実施できる。 仕上げ代コ及び仕上げ加工に使用するバイト21 と荒加工に使用するバイト23とをプログラムに 記入するのみで良い。

尚、この加工例において、端面の加工と选げ部 及び片部の加工は、従来技術と同様に図示しない 他の端面加工用のパイトによって他の工程で加工 される。

この場合、第6図に示すように、数値制御装置に所定の仕上げ寸法×を記憶する第1の記憶手段41と、この所定の仕上げ寸法×と仕上げ代aとによって、荒加工の寸法yを演算する演算装置42と、この演算結果を記憶する第2の記憶手段43とを設けておくことによって実現出来る。

第4図は、本発明の加工方法でテーバ加工を行うときの実施例である。被加工物1を荒加工するバイト23と仕上げ加工するバイト21とは、第3図の場合と同様に、sだけオフセットして取付けられ、同様に仕上げ加工するバイト21についての移動径路のみをプログラムして第1の記憶手段41に記憶し、これに所定の仕上げ代aを演算

尚、荒加工の寸法ッ又は荒加工のための工具の 移動径路を加工と同時に演算するようにすれば、 第2の記憶手段43は省略することが出来る。

(発明の効果)

以上に述べたように、本発明は、所定の仕上げ 寸法×又は仕上げ加工のための工具の移動径路を 指定するプログラムと仕上げ代 a とを指定するの みでよく、プログラムの作成が容易になると共に 作成ミスの可能性をも減少させる大きな効果を有 するものである。

4. 図面の簡単な説明

第1図は本発明の加工方法に適した数値制御旋盤の1例を示す正面図、第2図は同時加工をしているパイトの状態を示す正面図、第3図は円筒切削を示す側面図、第4図はテーパ切削を示す側面図、第5図は球面切削を示す側面図、第6図は数値制御装置に付加する部分のブロック図である。

1・・・被加工物、

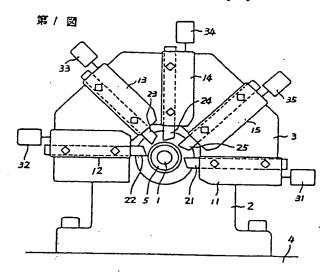
11~15・・・パイトホルダ、

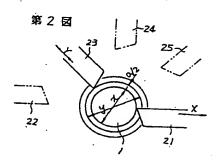
特開昭63-200943(4)

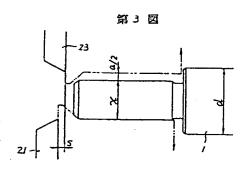
41・・・第1の記憶手段、

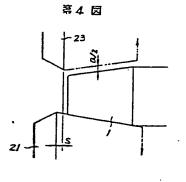
43・・・第2の記憶手段。

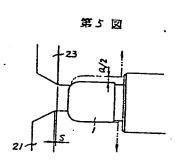
特許出願人 シチズン時計株式会社(海道)











第6図

